

LABORATÓRIO AOC II



Lab 02: Programando o Periférico GPIO como OUTPUT e INPUT

Prof. Thiago Werley

20 de novembro de 2024

1 Programando o Periférico GPIO como Saída

Muitas vezes, a melhor maneira de se familiarizar com uma nova plataforma de trabalho, tal como a BeagleBoneBlack, é iniciar utilizando as funcionalidades de GPIO, pois é mais fácil para começar a trabalhar com a plataforma e também todo projeto sempre tem LEDs, realizando ação de liga e desliga. Para fazer isso, você deve definir um pino como GPIO (entrada/saída de uso geral) e programa-lo como saída (output), então realiza o controle do componente a partir do seu estado. Nesse projeto iremos utilizar a documentação (**Technical Reference Manual** e **Processors Datasheet**) para realizar a programação do GPIO modulo 1 pino 28.

1.1 Ligação do Circuito para um LED

Primeiro, encontrar os pinos do processador para o GPIO que se encontram nos barramentos expansores P8 e P9, como visto na Figura 1, e que serão utilizados nas etapas que seguirão:

P9				P8			
GND	1	2	GND	GND	1	2	GND
3.3V (VDD)	3	4	3.3V (VDD)		3	4	
5V (VDD)	5	6	5V (VDD)		5	6	
5V (SYS)	7	8	5V (SYS)	GPIO 66	7	8	GPIO 67
	9	10		GPIO 69	9	10	GPIO 68
GPIO 30	11	12	GPIO 60	GPIO 45	11	12	GPIO 44
GPIO 31	13	14	GPIO 40 (PWM)	GPIO 23 (PWM)	13	14	GPIO 26
GPIO 48	15	16	GPIO 51 (PWM)	GPIO 47	15	16	GPIO 46
GPIO 4	17	18	GPIO 5	GPIO 27	17	18	GPIO 65
	19	20		GPIO 22 (PWM)	19	20	
GPIO 3 (PWM)	21	22	GPIO 2 (PWM)		21	22	
GPIO 49	23	24	GPIO 15		23	24	
GPIO 117	25	26	GPIO 14		25	26	GPIO 61
GPIO 125	27	28			27	28	
	29	30	GPIO 122		29	30	
	31	32	VDD_ADC		31	32	
AIN4	33	34	GND_ADC		33	34	
AIN6	35	36	AIN5		35	36	
AIN2	37	38	AIN3		37	38	
AIN0	39	40	AIN1		39	40	
GPIO 20	41	42	GPIO 7 (PWM)		41	42	
GND	43	44	GND		43	44	
GND	45	46	GND		45	46	

Figura 1: Pinout dos expansores P8 e P9.

Etapas para configurar GPIO via barramento expensor:

1. **Desligue a BeagleBone** - Antes de ligar qualquer coisa na BeagleBone, uma boa ideia é desligar e remover a fonte de energia.
2. **Conecte a tensão na BBB** - Usando um fio, ligue a tensão de 3.3V da BeagleBone (pinos de 3 ou 4 no expensor P9) para a trilha positiva da protoboard.
3. **Conecte ao terra** - Conectar o pino GND do BeagleBone (pinos 1 e 2 em ambos os expansores) a trilha negativa da protoboard.
4. **Ligue o pino GPIO para a protoboard** - Este exemplo usa GPIO1_28 (pino 12 no expensor P9). Use um jumper para conectá-lo a uma linha vertical na sua protoboard.

5. **Conecte o resistor** - Sem um resistor, um LED queima facilmente. Um resistor de 220 ou 470 deve cair a voltagem suficiente sem reduzir o brilho do LED demais. Ligue a resistência ao jumper que você puxou do pino 12, que liga eficazmente o resistor para GPIO1_28.
6. **Ligue o LED** - Ligue a perna negativa do LED - o cátodo, que normalmente é a perna mais curta - a faixa negativa da placa de ensaio onde estão ligados terra no Passo 3. Conecte a perna positiva - o ânodo - ao resistor.

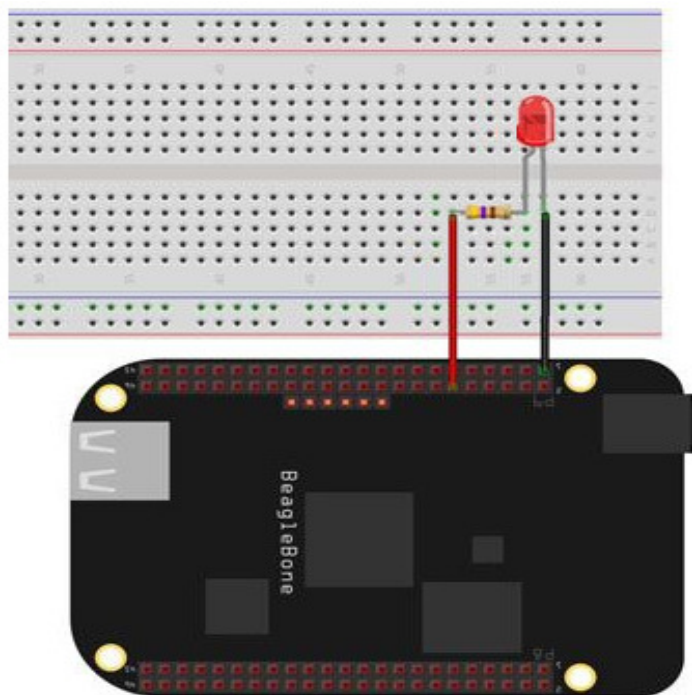


Figura 2: Circuito para ligação do LED.

Na Etapa 2, você conecta o pino de 3.3V do BeagleBone à placa protoboard. Na realidade, para este projeto específico, fazer essa conexão não serve para nada. Em geral, é uma boa prática, no entanto, ter sempre as faixas horizontais na sua placa de ensaio alimentado com uma tensão constante e com o terra do circuito.

você conectar o resistor a trilha positiva na sua placa de ensaio, o LED se acende, mas você não tem nenhum controle sobre ele. Sinta-se a vontade para experimentar!

1.2 Configurando e Controlando o pino 28 do GPIO

A interface de uso geral combina quatro módulos de input/output de uso geral (GPIO). Cada módulo GPIO fornece 32 pinos dedicados de uso geral com capacidades de entrada e saída; Assim, a interface de propósito geral suporta até 128 (4×32) pinos. O GPIO0 está no domínio Wakeup e pode ser usado para acordar o dispositivo por meio de fontes externas. GPIO[1:3] estão localizados no domínio periférico, como visto na Figura 3. Esses pinos podem ser configurados para as seguintes aplicações:

- Input(captura)/output(controle) de dados
- Interface de teclado
- Interromper a geração em modo ativo na detecção de eventos externos. Os eventos detectados são processados por dois submódulos paralelos independentes de geração de interrupção para dar suporte às operações do biprocessador.
- Geração de solicitação de despertar em modo inativo mediante detecção de eventos externos.

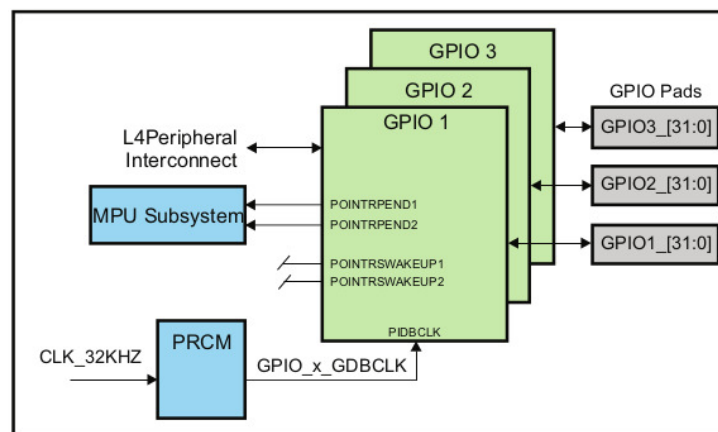


Figura 3: Módulos de GPIO[1-3].

1.2.1 Inicializando o Módulo de Clock do GPIO

O registrador PRCM base (SOC_CM_PER_REGS=0x44E0_0000) acompanhado do módulo de controle gerencia a passagem (isto é, a desativação) e a ativação dos clocks aos módulos da placa. Os clocks são gerenciados com base nas restrições de exigência dos módulos associados. Primeira coisa que deve realizar é a inicialização do módulo CM_PER clock para o GPIO módulo 1, como mostrado no exemplo abaixo.

```
HWREG(SOC_CM_PER_REGS + module) |= setting
```

Onde:

```
setting = (1<<18) | (0x2<<0)
module = CKM_PER_GPIO1_CLKCTRL
CKM_PER_GPIO1_CLKCTRL (0x0AC)
```

```
SOC_CM_PER_REGS = SOC_PRCM_REGS + 0
SOC_PRCM_REGS (0x44E00000)
```

1.2.2 Inicializando o Módulo de Controle

O módulo de controle inclui status e lógica de controle não endereçados dentro dos periféricos ou o resto da infraestrutura da placa. Este módulo fornece interface para controlar as seguintes áreas do dispositivo:

- Functional I/O multiplexing

- Device control and status
- DDR PHY control and IO control registers
- EDMA event multiplexing control registers

O módulo de controle responde apenas ao tipo de dispositivo e POR (Power On Reset) interno. Ao ligar, os valores de reset para os registradores definem o estado seguro para o dispositivo. No modo de inicialização, somente os módulos a serem usados no momento da inicialização estão associados às PADs. Outros módulos de entrada são internamente ligadas e as placas de saída são desligadas. Após POR, o software define os registros de multiplexação funcional e de configuração do PAD para os valores desejados de acordo com a configuração da placa solicitada.

Os registros de controle PAD são registradores de 32 bits para controlar o sinal multiplexado e outros aspectos de cada PAD I/O. Após o POR, o software deve configurar a funcionalidade de multiplexação do PAD e configurações dos registros para os valores desejados de acordo com a configuração solicitada. A configuração é controlada pelos PADs ou por um grupo de PAD. Cada pino configurável tem seu próprio registrador de configuração para controle pullup/down e para a atribuição a um dado módulo.

Para realizar a inicialização do pino 28 para o GPIO módulo 1, siga as instruções como mostrado no exemplo abaixo.

```
HWREG(SOC_CONTROL_REGS + module) |= mode
```

Onde:

```
mode = 7
```

```
module = CM_conf_gpmc_ben1
```

```
CM_conf_gpmc_ben1 (0x0878)
```

```
SOC_CONTROL_REGS (0x44E10000)
```

1.2.3 Configurando Direção do GPIO

O registrador GPIO_OE é usado para habilitar os recursos de saída dos pinos. Na reinicialização, todos os pinos GPIO relacionados são configurados como entrada e capacidades de saída estão desativados. Este registrador não é usado com o módulo, sua única função é carregar a configuração dos PADs. Quando o aplicativo está usando um pino como uma saída e não quer a geração de interrupção a partir deste pino, o aplicativo pode/tem que configurar corretamente os registradores que habilita interrupção.

```
addr_temp = SOC_GPIO_1_REGS + GPIO_OE
```

```
val_temp = HWREG(addr_temp)
```

```
val_temp &= ~(1<<pin);
```

```
val_temp |= (dir<<pin);
```

```
HWREG(addr_temp) = val_temp;
```

Onde:

```
dir = 0
```

```
SOC_GPIO_1_REGS (0x4804C000)
```

```
GPIO_OE (0x134)
```

1.2.4 Realizando Controle do GPIO no modo OUTPUT

Registrador GPIO_DATAOUT (offset = 13Ch) [reset = 0h]

O registro GPIO_DATAOUT é usado para definir o valor dos pinos de saída GPIO. Os dados são escritos no registrador GPIO_DATAOUT de forma síncrona com o clock da interface. Este registro pode ser acessado com operações diretas de leitura/gravação ou usando o recurso alternativo Set/Clear. Este recurso permite definir ou limpar bits específicos deste registro com um único acesso de escrita ao registro de setar a saída de dados (GPIO_SETDATAOUT) ou ao endereço de registro para limpar a saída de dados (GPIO_CLEARDATAOUT).

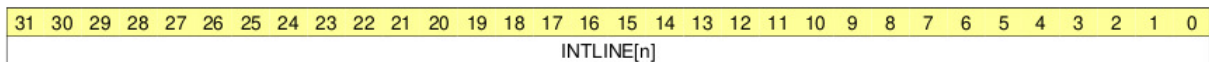


Figura 4: bits do registrador GPIO_DATAOUT, GPIO_SETDATAOUT e GPIO_CLEARDATAOUT.

Registrador GPIO_SETDATAOUT (offset = 194Ch) [reset = 0h]

Uma operação de escrita no registrador GPIO_SETDATAOUT, significa escrever 1 no bit correspondente no registrador GPIO_DATAOUT, onde temos 32 bits para 32 pinos (32 GPIO como saída) como mostrado na Figura 4; Um bit escrito 0 não tem efeito. Já Uma leitura no registrador GPIO_SETDATAOUT retorna o valor do registrador de saída de dados (GPIO_DATAOUT).

```
addr_temp = SOC_GPIO_0_REGS + GPIO_SETDATAOUT;
val_temp = 1<<pin;
```

```
HWREG(addr_temp) |= val_temp;
```

Onde:

```
SOC_GPIO_0_REGS          (0x44E07000)
```

```
GPIO_SETDATAOUT          (0x194)
```

Registrador GPIO_CLEARDATAOUT (offset = 190Ch) [reset = 0h]

Uma operação de escrita no registrador GPIO_CLEARDATAOUT, significa escrever 1 no bit correspondente no registrador GPIO_DATAOUT, onde temos 32 bits para 32 pinos (32 GPIO como saída) como mostrado na Figura 4; Um bit escrito 0 não tem efeito. Uma leitura do registrador GPIO_SETDATAOUT retorna o valor do registrador de saída de dados (GPIO_DATAOUT).

```
addr_temp = SOC_GPIO_0_REGS + GPIO_CLEARDATAOUT;
val_temp = 1<<pin;
```

```
HWREG(addr_temp) |= val_temp;
```

Onde:

```
SOC_GPIO_0_REGS          (0x44E07000)
```

```
GPIO_CLEARDATAOUT        (0x190)
```

O resultado final da prática da placa com um circuito simples para relização de um pisca LED é apresentado na Figura 5.

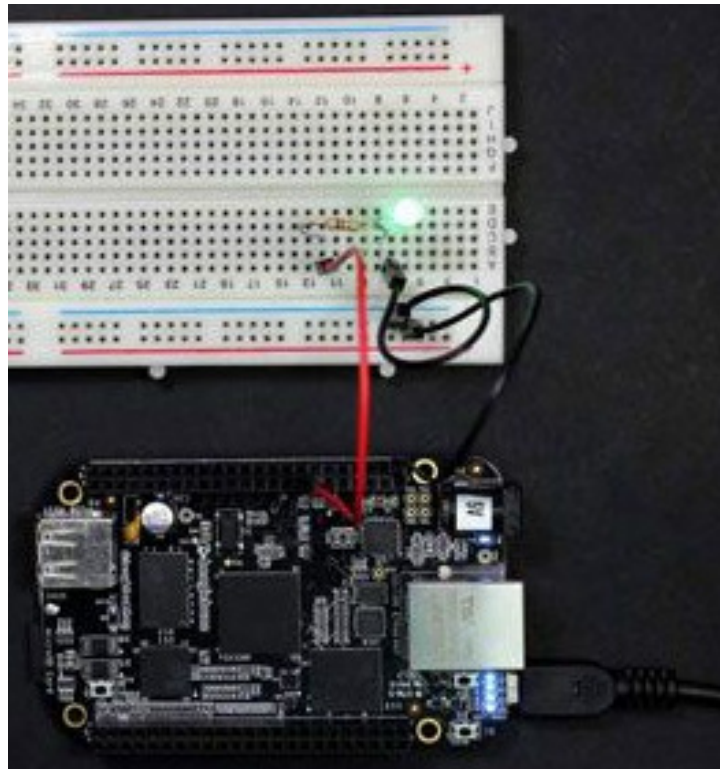


Figura 5: sistema completo da prática pisca LED.

Se a intensidade luminosa do LED parece fraca, tente um valor menor de resistência. Não tente inferior a 220 Ohms, apesar de tudo.

2 Programando o Periférico GPIO como Entrada

O procedimento para configurar um pino de GPIO (general purpose input/output) como entrada é muito semelhante à configuração de um GPIO como saída. A principal diferença é que você ler o valor do pino, em vez de escrever nele. Para realizar essa diferença, você precisa construir o circuito.

2.1 Ligação do Circuito para um pushButton

Primeiro, encontrar/escolher os pinos do processador que se encontram nos barramentos expansores P8 e P9 com função de GPIO, como visto na Figura 1, e que serão utilizados nas etapas que seguirão:

Para conectar um botão para o BeagleBone, construa na *protoboard* um circuito resistivo como mostrado na Figura 6.

Em seguida faça as próximas passos para configurar GPIO via barramento expensor:

1. **Desligue a BeagleBone** - Antes de ligar o circuito na BeagleBone, é recomendado desligá-la e remover a fonte de energia.

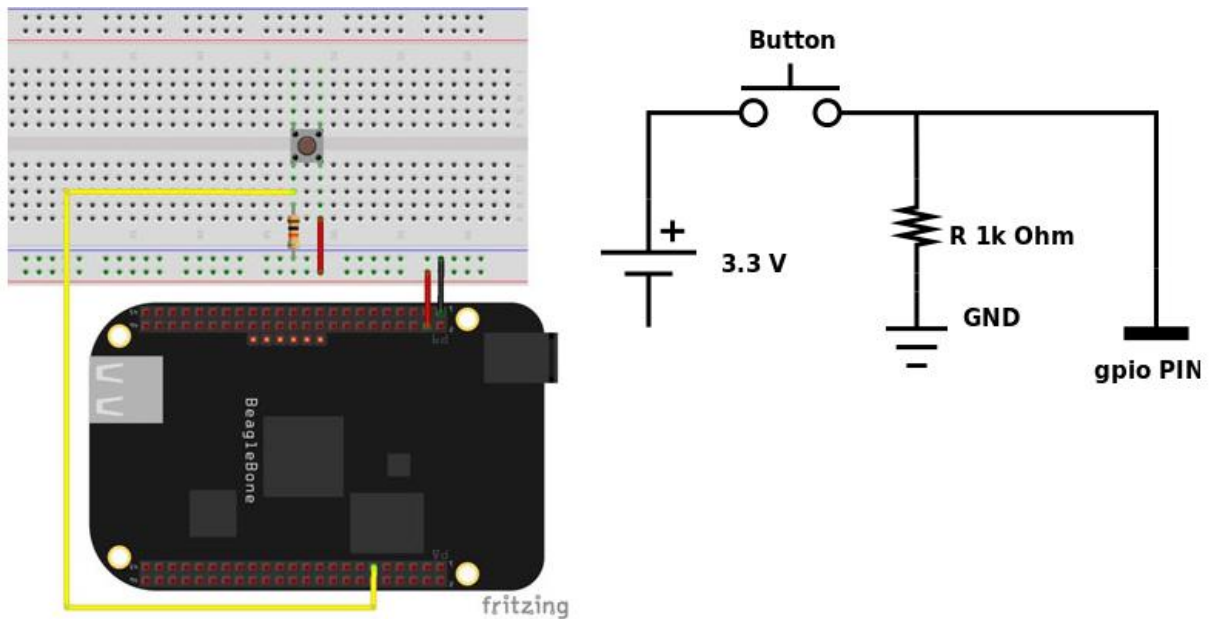


Figura 6: Circuito para funcionalidade botão

2. **Ligar a protoboard** - Usando um fio, ligue a fonte de 3.3V da BeagleBone (pinos de 3 ou 4 no expensor P9) para a faixa positiva da *protoboard*.
3. **Configure o terra** - Conectar o pino GND da BeagleBone, por exemplo, pinos 1 e 2 em ambos os expansores, na faixa negativa da *protoboard*.
4. **Ligue o pino GPIO com a protoboard** - Este exemplo usa GPIO 60 (gpio1_28 - modulo 1 pino 28) do pino 12 no expensor P9. Use um jumper para conectá-lo a uma linha vertical na sua *protoboard*.
5. **Conecte o pushButton** - Se você estiver usando um botão de quatro pontas, você deve colocá-lo no centro da *protoboard* para separar os pares de pernas.
6. **Conecte umas das pernas do pushButton no positivo** - Use um jumper para realizar esta conexão.
7. **Conecte a outra perna no pino de entrada** - Conectá-lo ao jumper que vem do pino da BeagleBone do GPIO que você está usando (exemplo: pino 12 do expensor P9).
8. **Conecte um resistor de pull-down** - Uma resistência de pull-down é um resistor usado para evitar a existência de um curto-circuito quando o botão está fechado. Ligue-o a partir da faixa do GND para o pé do botão, que liga ao pino de entrada. Um resistor de 10K deve fazer o trabalho.

Quando o botão está fechada (que é o mesmo que dizer que o botão é pressionado), tendo uma resistência de pull-down faz com que a corrente, que segue o caminho da menor resistência, de acordo com a Lei de Ohm, deve ir ao pino de entrada, em vez do GND. Assim, existe uma leitura de voltagem no pino de entrada.

3 Atividades Práticas

pratica 1:

Crie um sistema Button, no qual a sequência de pisca dos LEDs internos mude para externos quando o botão for pressionado. Segundo botão muda as seguintes sequências:

- mude de 2 LEDs (de 0 até 3), para 3 LEDs (de 0 até 7).
- mude de 3 LEDs (de 0 até 7), para 4 LEDs (de 0 até 15).